

BAB V

HASIL DAN PEMBAHASAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan pengujian dan analisa sistem yang telah dilakukan, dapat disimpulkan beberapa kesimpulan sebagai berikut:

1. Dari hasil uji coba sensor ultrasonik dapat diketahui jika jarak pengukuran tandon pakan >5 && <15 maka karena pakan masih tersedia sedangkan jika hasil pengukuran sensor ultrasonik tandon pakan >15 cm maka pakan habis.
2. Dari hasil uji coba aplikasi dapat diketahui jika aplikasi dapat dengan baik dalam menampilkan hasil ketinggian tandon pakan dan berat pakan kucing serta pemberian kontrol pakan jarak jauh .
3. Dari hasil uji coba *sensor load cell* pada uji coba ke satu sampai dapat diketahui jika hasil pembacaan *load cell* >0 && <5 maka motor servo akan bergerak ke 0° untuk melakukan pengisian pakan sedangkan jika hasil pembacaan sensor *load cell* >100 maka motor servo akan bergerak ke 50° untuk melakukan penutupan pakan artinya pakan sudah penuh

5.2 Saran

Alat ini masih terdapat kekurangan sehingga perlu diadakanya pengembangan. Berikut saran untuk pengembangan penelitian :

1. Pada penelitian selanjutnya dapat menambahkan *power supply* cadangan menggunakan baterai.
2. Peneliti selanjutnya dapat mengembangkan dengan menambahkan notifikasi pada aplikasi.